This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.

				÷-		,		
- %								
			•)					
							•	
	7							
		**						
	•		•			, i		
1 2								
÷								
4								
<i>y</i>								
				200				
	4					(4)		
Ġ.			.29					
4			•					
			d)					
•							•	
4								
*					2.141			
		÷						
						*		
		1*						
					377			

PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

02-138875

(43)Date of publication of application: 28.05.1990

(51)Int.CI.

GO1P 15/11

(21)Application number : 63-030068

(71)Applicant:

NIPPON SOKEN INC

TOYOTA MOTOR CORP

(22)Date of filing:

13.02.1988

(72)Inventor:

IDOGAKI KOJI HAYASHI IKUO

ISHIHARA TOSHIHISA SUGITANI TATSUO

INOUE HIDEO

(30)Priority

Priority number: 62133398

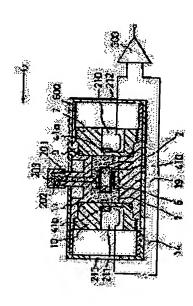
Priority date: 30.05.1987

Priority country: JP

(54) ACCELERATION SENSOR

(57)Abstract:

PURPOSE: To obtain a uniaxial acceleration sensor by sealing a magnetic fluid and a movable permanent magnet in a non-magnetic case and by providing a detecting means of the position of the permanent magnet and a processing means of a detection signal. CONSTITUTION: A columnar permanent magnet 2 covered with an Al cover 410 and put normally in a magnetic fluid 1 is subjected to a magnetic return force so that the central position whereat the distribution of a magnetic flux generated by itself is uniform turns to be a position of stability thereof. At the time when an acceleration is generated, the permanent magnet 2 is subjected by inertia to a force in the direction relatively reverse to the direction of the acceleration G. Since the permanent magnet 2 is subjected also to the magnetic force of return to the position of stability, it becomes stable at a position whereat the two forces are balanced. The movement of the permanent magnet on the occasion is detected by Hall elements 41a and 41b fixed in the same direction, outputs thereof are processed by a prescribed processing circuit 300 to detect the distance of the movement of the permanent magnet, and the acceleration G can be detected therefrom.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

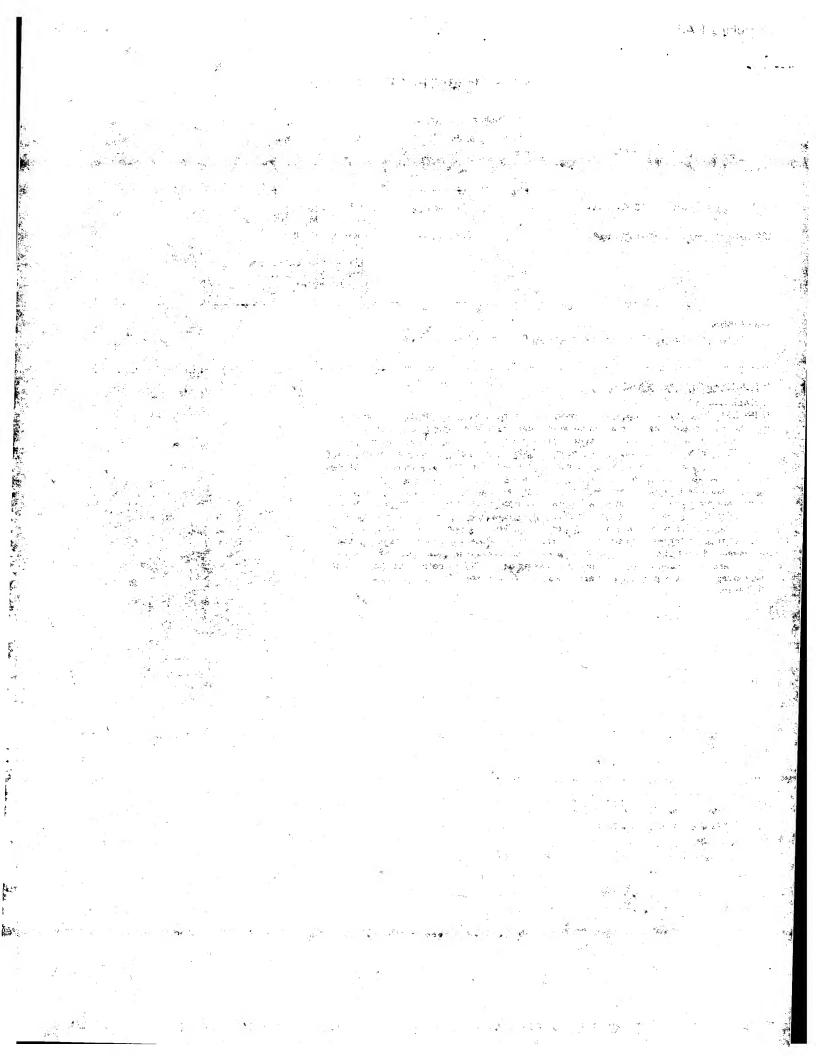
[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office



@ 公 開 特 許 公 報 (A) 平2-138875

®Int.Cl. 5 G 01 P 15/11 識別記号

庁内整理番号 6818-2F ❸公開 平成 2年(1990) 5月28日

審査請求 未請求 請求項の数 18 (全 14 頁)

69発明の名称

加速度センサ

②特 顧 昭63-30068

②出。 頭 昭63(1988) 2月13日

優先権主張 👙 🕸昭62(1987) 5 月30日 🕸 日本(JP) ⑩特顯 昭62—133398 🖘 🕟

 愛知県西尾市下羽角町岩谷14番地 株式会社日本自動車部 品総合研究所内

⑦発 明 者 林 育 生

愛知県西尾市下羽角町岩谷14番地 株式会社日本自動車部 品総合研究所内

⑦出 顋 人 株式会社日本自動車部

愛知県西尾市下羽角町岩谷14番地

品総合研究所 の出 願 人 トヨタ自動車株式会社

愛知県豊田市トヨタ町1番地

四代 理 人 弁理士 青木 朗

外4名

最終頁に続く

明" 無 *

1. 発明の名称:

加速度センサ

2. 特許請求の範囲"

... * **

- 1. 磁性流体と、該低性液体中に移動可能に配置された永久磁石と、該永久磁石及び該磁性流体が封入され、その内容積形状により該磁性液体の形状を支配する非磁性ケースと、該永久磁石の位置を検出する検出手及と、該検出手段の信号を処理する処理回路とよりなることを特徴とする加速度センサ。
 - 2. 核非磁性ケースの内容硬形状は関対称形であって、核永久磁石の磁極軸方向については、核永久磁石に自由状態で吸引された状態の磁性流体の全長に略等しいか又は短かく、検永久磁石の側面方向については、前記自由状態で吸引された磁性液体の直径方向長さに略等しい形状である、精水項1に起載の加速度センサ。
- 3. 該非磁性ケースの内容積形状において前記 永久磁石の側面方向の、前記永久磁石の軸方向長

さに略等しい長さ部分を超えた両端は、内径が少くとも前配自由状態で吸引された磁性流体の直径 方向長さより大きくなっている、請求項2に記載 の加速度センサミ

- 3 4 該非磁性ケースの内容複形状は、永久磁石 の磁極関方向については該永久磁石に自由状態で 吸引された状態の磁性流体の全長に略等しいか又 は短かく、かつ、該永久磁石は該ケースに対し軸 方向に移動可能に軸支されている、請求項1に記 載の加速度センサ。
 - 5. 該非磁性ケースの内容積形状は一様な円柱 又は円筒として形成されており、該円柱又は円筒 の両端部はパイパス過路を介して速通されている、 請求項 1 に記載の加速度センサ。
- 5. 該円柱又は円筒の内周又は外周と、設永久 - 磁石との関隔は、自由状態における磁性流体の接 永久磁石への付着量の直径方向長さよりも小さく されている、論求項5に記載の加速度センサ。
- 7. 族パイパス通路は、族円柱又は円筒状のケース内周と同心状に形成されている、請求項5に

行い に 記載の加速度センサ。 『『

- 8. 少くとも1対の弾性膜をもち、旋弾性膜対 の間に放磁性流体と拡永久磁石が対入されている。 蔚求項1に記載の加速度センサ。
- 9. 咳永久磁石に磁極片が設けられている、請 求項1に記載の加速度センサ。
- 10. 族永久硅石は非磁性カパーで被覆されてい る、請求項1に記載の加速度センサ。
- 11. 絃永久磁石の位置検出手及は差動トランス を構成している、請求項1に記載の加速度センサ。
- 12. 阪永久磁石の位置検出手段は、磁気抵抗素 子哀はホール素子の如く磁界検出素子である。請
- 13. 被磁界検出案子は接永久磁石に対し点対称 位置に1対股けられ、ブリッジを構成しているか、 又はその差動出力をとるようにした、請求項12. に記載の加速皮センサ。
- 14. 該加速度センサが強磁性体製ケースで磁気 シールドされている、請求項1に記載の加速度も ンサ。 一大大小 人名沙里 大大樓

1 差 第 第 3 · 可 1 · 15. 彼永久磁石の移動方向に於ける族強磁性体 ケースと該磁性流体との距離が しくされている、 請求項14に記載の加速度センサ。

> 16. 該永久磁石の移動方向に移動する強磁性体 製の顕整手段により、永久磁石の安定位置が顕整 可能とされる、請求項14に記載の加速度センサ。

17. 該非磁性ケースの内容積形状は、永久磁石 の磁極に対向する面がテーパ状となっており、少 くとも1個所にエア抜き穴と栓とを有している。 請求項1に記載の加速度センサ。

18. 波加速度センサは、内部を略真空状態にし た後に磁性流体を封入し、シールされてなる、請 求項1に記載の加速度センサ。

3. 発明の詳細な説明

〔産業上の利用分野〕・

2 3 3 CA

A 18 2 4 5

3分层内部额。1

1 4

本発明は自動車等移動体の電子制御ブレーキシ ステム等に用いる車両加減速度を計測するための か速度センサに関する。

(3)

(4)

〔従来の技術〕

*** 従来の加速度センサとしては、加速方向へ移動 自在に避性流体をケースに封入し、放磁性流体に 一定の磁気を与える固定永久磁石と前記磁性液体 位によって差動トランスを構成する前記コイルにき 『発生される起電力を測定じ、その大きさから加速』 『 皮を検出するものなどが知られている。 (例えば 特開昭60-133370号公報参照)。

[発明が解決しようとする課題]

しかし上記徒来技術における加速度センサにおっ いでは、磁性流体が空気等の他媒質中を移動する ため気泡・液泡等を生じ易く、また磁性液体の移 助を容易にするために複雑な構造を必要とするな どの問題点があった。又、磁性流体の形状変化を 検出する原理であるため、温度変化による粘性変 化、体積膨張等の影響を大きく受けるという問題 もあった。

本発明はかかる問題点を解決するためになされ

たもので、磁性液体中に置かれた永久磁石は自ら の磁束により磁性液体をひきつけ、永久磁石に近 いほど磁性液体のみかけ密度が大きくなり、これ により安定して浮揚するという現象を利用し、さ の位置を検出するコイルを有し、該磁性液体の変 らに該永久礁石の慣性を用いることにより簡単な 太 構造で更に高級度で加速度検出を行うようにした ものである。

〔課題を解決するための手段〕 🖯 🔞

上配問題点を解決するために本発明においては、 磁性液体と、終磁性液体中に移動可能に配置され た永久磁石と、該永久磁石及び該磁性流体を封入 した非磁性ケースであって数ケースの内容積形状 により族永久磁石の発生磁束磁路を限定すること により該磁性流体中での該永久磁石に自動ポジシ ョニング機能をもたせたものと、放永久磁石の位 魔を検出する検出手段と、抜検出手段の信号を処 理する処理回路とよりなる一軸加速度センサが提 併される。

(5)

(作 用)

上記機成によれば、常時は該租性流体中に置等は該租性流体の場合を登録を登録を受ける。
を登録を受ける。
を登録を受ける。
を登録を受ける。
を受ける。
を使出する。

[実施例]

** ** **

第1図は本発明である加速度センサの主機造部600 の1 実施例の継断面図を示す。1は磁性流体で2は円柱状の永久磁石であり、アルミニウム製のカバー410 でおおわれており磁性液体1内で安定浮揚している。1.8 はアルミニウムでできたホルダケースで6 は復元力調整ホルダであり、前記永久磁石2の外周とわずかの空隙をもって同心状

(7)

に接着固定されている。ホール業子41 a・41 b は 同一方向を向いており、従ってホール業子41点に 磁石2の5種が近づくとホール素子41aの出力は 正方向に大きくなり、同時にホール業子(16は碓 石のN様が遠ざかることにより、その出力は同様 に正ではあるが減少する方向に出力される。ホー ル素子組 a + 41 b の入出力端子からのリード線は 前記シールドケース14に設けられた穴部212。 213 から外部へ引き出され、回路部300 と結譲さ れる。第1図では模式的にその様子を示している。 第2図に回路部300 を示す。電流フィードパック 用オペアンプ301,302 の正入力増予には抵抗303. 304 が接続され、抵抗303 の他蝽は正の基準電源 へ、抵抗304 の他端は接地される。オペアンプ 301,302 の負入力囃子は各々他端が接地された抵 抗307,308 へ接続され、同時に各々トランジスタ 305.306 のエミッタに接続される。トランジスタ 305 のペースはオペアンプ301 の出力嫌子へ、コ レクタはホール素子41aの負増子へ接続され、ト ランジスタ306 のペースはオペアンプ302 の出力

に配置され、前記ホルダケース19に固定されて いる。7はアルミニウム製のフロントプレートで 前記ホルダケース18に固定されている。9はシ ール用ネジのロリングである。10はアルミニゥ ム製のエンドプレートで1のフロントプレートと 同様にホルダケース19に固定されている。11 は0リングである。ホルダケース19は円筒型で あり、その内周面とフロントプレートで、エンド プレート 10 とで囲まれた円筒空間の中心に前記 円柱磁石2が浮掛し、その外層にギャップを隔て てホルダ6が配置され、その他の空間に磁性液体 1が充てんされている。14は鉄製のケースで全 体をおおっている。フロントプレート1の磁性流 体との接触菌とケース14との距離は、エンドプ レート10の磁性液体との接触団とケース14と の距離と同じくしてある。201 は磁性液体注入用 の穴で202 はゴム製のシール、203 はアルミ製の キャップでホルダケース19にネジ止めされてい る。41a・41bはホール素子でフロントプレート 7、エンドプレート10に設けられた穴210,211

(8)

端子へ、コレクタはホール素子41bの負離子へ接 続されている。又、ホール条子41a・41bの正路 子は各々正の基準電源に接続されている。313、 314 は差動堆巾を行なうオペアンプで各々の正量 入力増子には各々抵抗309.310 又は抵抗311,312 を介してホール集子41 a. 41.b の出力端子に接続 されている。又、オペアンプ313 の負入力増予は 抵抗315 を介してオペアンプ313 の出力結子と接 続され、オペアンプ314 の負入力端子は抵抗316 を介してオペアンプ314 の出力端子と接続されて いる。オペアンプ313,314 の出力端子は各々抵抗 317.318 を介してオペアンプ320 の入力増子に接 続されている。319 はゲイン観整用の可変抵抗で オペアンプ320 の負入力端子に一端が、又、出力 雄子に他端が接続されている。オペアンプ320 の 正入力増子は抵抗322 を介してオペアンプ321 の・ 出力增于及び食入力増子と接続され、オペアンプ 321 の正入力婚子は可変抵抗323 の可変婦子に接 続されている。可変抵抗323 の固定端子は抵抗 324 を介して正の基準電源へ、他の固定端子は抵

直接のカタグース 「下に関するれて 力機子327 に接続されている。 第1図で示した本発明の一実施例の回路部300 を含めた実施例を第2、3 図に示す。第24 図は第 23図のC一C版面図である。箱形鉄製ハウジン グ501 の底部には半円筒形凸部 501 a を有し、 テー502 が修接されている。503 はハウジングカ スペースは、アンダング 501 と共に指を形成し、加速 ア製 多で で 大コマング 501 と共に指を形成し、加速 度センサ主権 近部 500 と回降部 300 とを収納して いる。504 はアルミニウム製のセンサクランプで、 全ケス へつ型をレング501 に落独されているスタッド508.509 にネジ505.506 で固定することにより、加速度で ジャンサ主構造部600 をハクジング501 に固定してい る。507 は回路部300 を搭載したプリント基板で る人をなった。 ハウソング501 に帯接された第2のスタッド 510 a ~ d にスペーサ 511 a ~ d をネツ固定する 、アパッグルでとにより共務めされている。ズベーサ 511 a~ d はネジ 512 a ~ dによりハウジングカバー503

各をのリード基束であり、プリント基板507 へ接 続きれている。513 はゴムブッシュでハウジング 501 とハウジングカバー503 ではきまれて固定さ 影響は対するなどのできません。 れ、中心部の穴をみして、デザット基板からのり イグリント 一下線束514、が外部へとり出される。

本装置は、磁性液体中に置かれた永久磁石が、 磁性液体を引きつけ、磁性流体のみかけ密度が磁 場勾配に比例することに起因する粘弾性により永 久磁石と磁性液体外壁との間に位置腐整現象が衝 くことを利用して、加速度に応じた永久磁石の一 次元変位を実現し、その変位を検出することによ り安定した一顆加速度検出を行なうものである。 第10回においてケース100 内に磁性液体1と永 久磁石 2 を封入した時の磁束の模擬図を示してい る。永久磁石2の磁束はゲース (非磁性体)100及 びその外側の空気 (圧透磁率 1) に対し透磁率 A 78 75 3~5の避性液体1にある程度集中してループを 318、315人 大人でも最近では、1000 では、1000 では、10

(11)

(12)

妻の「神気」は、等間隔かつ最短距離をとろうとする。磁性度 建磁性液体の見かけ密度は大きくなり、磁性液体 体1は世性体であると同時に液体でもあり、任意 における界面活性対による反発力に起因する弾性 の形状をとりうるため、このマックスゥェルの店、効果が大きくなり、永久世石とケース豊との間に 力が直接、永久班石に作用し、第10回(a)の 反発力を生するものと考えられる。使って、加速 如く永久磁石 2 の発生する磁束が均等となる位置 皮に対する複性質量は永久磁石のみではなく永久 が永久磁石の安定位置となる。この状態で加速度 磁石周辺の高密度化した磁性流体の分布質量も含 Cが第10図(b)の如く個くと、磁性液体の真影 えで考えなければならない。磁石の磁性液体中の 比重1.3、磁石として希上類系を使うと比重8.3 移動状況を検知するには様々な方法が考えられる。 であるから慣性により磁石2はケース内で加速度 例えば磁性流体の透磁率が3~5、磁石の透磁率 と逆方向の力を受ける。磁石は前述の如く磁気的・・・が約りであることを利用して、ちょうと差動トラ ちょうち 復帰力を受けているから両者のパランスした位置 ンスと逆の様にご残难性体とみなすことのできる xで安定する。この、磁石の移動距離xは加速度 磁性液体中の永久磁石の位置を検出する方法であ 利る。詳細には、磁性液体の見掛け密度 Sd は、 磁性流体の真密度 Se 基性流体の磁化M、磁場 4 図代第3図のA A 新園図を示す。1 は磁性流 勾配GradH、重力加速度 g に対し、

N THE REPORT OF THE PROPERTY O Sd = Se + 4πg - GradH となる。又、永久磁

石は囲りの空間に対し、概略距離の2乗に反比例

- 第3図は本発明の第2の実施例の機断面図、第 体ででは円柱状の永久雄石であり、一般性流体1内 こで安定評議じている。 3 は樹脂でできたコイルボ 等ピンで、1次コイル4点に46と2次コイル5 a, ・5 × 5 カが着回されている。 6 は樹脂性のホルダであ 最高で発生する。使って、永久磁石に近づく。このである。前記永久磁石2の外間とおずかの空隙をもって、京久磁石に近づく。

て同心状に配置され、前記コイルポピン3に固定 されている。7は樹脂性のフロントプレートで前 記コイルポピン3の突起部3aにより融着かしめ にて固定されている。9はシール用のロリングで ある。10は樹脂製のエンドプレートで7のフロ ントプレートと同様にコイルポピン3に固定され ている。11は0リングである。コイルポピン3 は円筒型であり、その内胃面とフロントプレート 7、エンドプレート10とで囲まれた円間空間の。 中心に前記円柱磁石2が浮揚し、その外周にギャ ップを隔ててホルダゟが配置され、その他の空間 に磁性液体 1 が充てんされている。フロントプレ ート7とエンドプレート10の磁性液体と接して いる側にはテーパ面7a・10aが形成されている。 8はフロントプレート?に挿入された樹脂性の栓 である。 1 2 は磁気的オフセット農務用スクリュ ーで13はナットであり、エンドプレート10に、 ねじこまれている。14は鉄製のシールドケース。 で全体をおおっている。フロントプレート7の磁 | 住旅体との接触面とシールドケース14との距離

は、エンドプレート10の磁性液体との接触面と シールドケース14との距離と同じくしてある。 15は1次コイル 4 a ・ 4 b の駆動回路と 2次コ イル5a,5bからの出力の検出回路である。 16はコネクタで、図示されていない16a.18b. 16cの3娘子があり、それぞれ 電源、アース、 センサ出力端子となっている。17は樹脂性のカ パーでコネクタ16を保持し、シールドケース 14に固定されている。 四路部 15 は第12 図に 示してある。第12回で、回路部15は端子18a′, 16 b′ 16 c′をもち、それぞれ前記ターミナル 16m・16b・16cに接続されている。トランジス タ101 と102 のエミッタは接地され、トランジス タ101 のペースはコンデンサ104 を介してトラン ジスタ102 のコレクタに接続され、トランジスタ 102 のペースはコンデンサIO3 を介してトランジ スタ101 のコレクタに接続されている。トランジ スタ101 のペースとトランジスタ102 のペースは 抵抗105 と106 とを直列に介して接続されている。 抵抗105 と106 との接続点は十電源Vssに接続さ

(15)

(16)

れている。 1次コイル4a.4 bは同じ方向に暑 いた一つのコイルであり、中点はVooに接続され ている。1次コイル4aの他婦はトランジスタ ·101 のコレクタに、1次コイル4bの他嬢はトラ ンツスタ102 のコレクタに接続されている。トラ ンジスタ101 と102 のコレクタはコンデンサ109・ を介してつながっている。107,108 はコイル4 a. 。。fbとパラレルに接合されたフライパック吸収用 ダイオードである。以上の回路構成でマルチパイ ブレータが形成される。5a.5bは二次コイル でコイルポピン3にて分割されて卷回され、連続 巻きではあるが 5 a と 5 b とは巻き方向が異なっ ている。二次コイル5 a の一端はダイオード110 a を介して抵抗112 、コンデンサ114 、コンデンサ 116 、抵抗117 と接続し、コイル 5 b の一端はダ イオード111 を介して、抵抗113 、コンデンサ 115 、コンデンサ116 の他嬉に接続されている。 抵抗112.113 、コンデンサ114.115 の他端は共に コイル5aの他輩とコイル5bの他端に接続され ている。ダイオード110 のカソードは抵抗117 を

介してオペアンプ120 の負人力増子と抵抗118 とコンデンプ119 に接続されている。抵抗118 とコンデンプ119 の他増はオペアンプ120 の出力増子とともに接地されている。ダイオード111 のカソードはオペアンプ120 の正入力増子とともに接地されている。オペアンプ124 の負入力増子と抵抗122 に接対され、抵抗122 の他増はオペアンプ124 の由入力増子に接続されている。オペアンプ124 の正入力増子に接続されている。オペアンプ124 の出力増子に接続されている。オペアンプ124 の出力増子に接続されている。オペアンプ124 の出力増子に接続されている。オペアンプ124 の出力増子に接続されている。

本発明における重要な点は、前記永久磁石の中心復帰特性を制御する点にある。すなわち、加速度Gが加わっていない時の永久磁石2の位置は常に一定の位置でなくてはならず、かつ、その移動距離に対する復元力は鉄形であることが望ましい。本発明に於てはそのさまざまな方法について示し

ている。さて第1図の実施例についてその作用を 述べる。第1個の実施例においては、永久磁石の 外周に永久磁石の外径より大きな内周をもち磁性 流体のケースより小さい外周をもち、永久磁石と ほぼ同じ長さの非磁性ホルダ6を磁性流体全体の 中央部に位置するように設けてある。この時の磁 束のようすを第14図(b)に模式的に示してあ る。非磁性ホルダ 6 がない時 (第14図 (a))に 比べ、(b)では磁束200 が非磁性ホルダを避け ることによって曲げられてしばりこまれ、あたか もゴムひもに張力をかけた状態となる。又、磁石 2 はホルダ 6 よりも若干長く構成され、磁性液体 の高密度部分である磁極付近がホルダ6外部に分 布し、ケース100 の壁だけのみならずホルダ6の 側面400,401 との反発力も利用できる。従って磁 石 2 が変位した時の復元力が大きくなる。さて、 第1図で、加速度Gが図の様に加わった時、磁石 2 は矢印と逆方向に相対的に移動し、磁気復元力 と慣性力とのパランス点で静止する。Gが加わっ ていない時、永久磁石2は中央部に位置し、ホー

ル素子41 a・41 bとの距離は同一である。又ホー ル素子41 a・41 b はそれぞれS極、N極に対し正 の電圧を出力する。従ってその差動出力は等であ る。Gが加わって永久磁石2が 動するとホール 素子41 a と41 b の差分出力に差が生じその差分は オペアンプ320 で増巾されて出力される。Gがな くなると永久磁石2は元の中立位置に復帰し、差 動出力は再び零となる。第1図の実施例では永久 磁石 2 の移動量をホール素子で検出したが、第 3 図の如く差動トランス式としてもよい。第3図で はGが加わっていない時、1次コイル4a.4b に加えられていた交流信号に誘導されて 2 次コイ ル5 a・5 bに生ずる電圧信号は、永久磁石、磁 性流体ともに2次コイル5a,5bに対して相対 的に同位置にあるために同じ信号が生ずる。従っ てその差動出力は零である。Gが加わって永久磁 石2が移動すると2次コイル5aと5bの出力に 差が生じその差分はオペアンプ120.124 で増巾さ れて出力される。Gがなくなると永久磁石2は元 の中立位置に復帰し、差動出力は再び奪となる。

(19)

(20)

この様な構成の場合、ホルダケース19内に磁性流体の他に空気等が混入すると温度変化の影響をうけることになる。第1図において磁性流体注入口201を突起させているのはこのためである。すなわち、図示していない真空装置によりあらかじめケース内の空気を抜いておき、後で磁性流体を封入する。これにより磁性流体のみを封入することができる。

また第3図においてフロントプレート7に設け

たテーパ部?aは、磁性液体対入時のエア抜きの ためである。即ち、コイルポピン3にコイル毎回 後、エンドプレート10、ホルダ6を組み込んだ 後に磁石 2 を入れて磁性液体 1 を入れる。この後、 フロントプレート 7 でふたをするのであるがこの 時程8は開放しておく。すると余分の磁性流体が、 混入しているエアとともにこの開放部よりあふれ る。その後咎8を閉じる。これにより適量の磁性 流体封入とエア抜きとを行なうことができる。又、 磁石の蟾蘭(磁極面)と対向する磁性流体蟾園 (プロントプレート1のチーパ部1aおよびエン ドブレート10のテーパ部10aに相当)は同一形 状であることが望ましく、かつ各端間(7a. 10a) からシールドケース 1 4 までの距離は等し ぐなっている。これは磁性流体 1 から外へ出る磁・ 石2の洩れ磁束とケース14との作用により、磁 石2の中立位置が中心からずれるのを防ぐためと、 磁石 2 の位置・復帰力特性が非線形になるのを訪 ぐためである。スクリュー12は鉄製であり、筒 便な方法でこの両者を網盤できるものである。尚、

磁性液体としては、ペース液体を水、パラフィン、での他合成オイル等のいずれかとして、マグネタイト(FeO, Fe₂O₃)、マンガン亜鉛フェライトなど、を安定分散させたものを用いているが、ペース流体は水銀等の金属であっても流体であればよく、コース、大阪粒子もコパルト等の磁性粒子であっても、かまわない事は当然のことである。

又、第18図の様に、永久磁石2にアルミニウムカバー410 だけでなく非磁性体(例えばエポキシ樹脂等)の磁石カバー410 を接着しても良い。 復元力を大きくするために 新土頭 磁石等の 強力 であるため 磁性流体中に分散した 磁性分か の 反発力 に抗して 凝集する 関係 でまる と 同時に で の 関 な で する と に は は ポカとして 必要な 大きな 磁場を 得る と 同時に 強性流体に かかる 及大磁場を 一定 値以 下とする ことができる。 第5回、第6回は本発明における永久磁石2の、

特性を強化する手段としての他の実施例を示す。 第5 図では非磁性部材 2 Bにより融石偏配部の磁 ※佐流体封入部の新面積を小さくして、磁極から離 れるに従ってその断面彼が大きくなるようなテー パ形とじている。磁石側面の磁性液体流路をしば ることにより磁石の径方向への移動を防止して、 帕方向のみの加速度を抽出できるようにし、かつ 磁極に集中しでみかけ上の比重が高まり、あたか も不定形のパネとみなすことのできる磁性流体の 動きを制御している。又、第6図では磁性液体封 入部が単純な円筒状であるが、第5図に示すよう ▽ な磁性液体の自然吸着量を封入してある点で大き ※ な特徴を有している。即ち我々は、自由状態で磁 石が保持しうる磁性流体の量が、磁石の磁束を磁 - 性流体中で復元力として用いるという我々の目的 に対し最適の量であるという結論に達した。多す ぎれば砥石移動の不感帯の原因となるか又は全く 使われていない部分となるかであり、又、少なす ぎれば間に空気匿を有じてしまい誤動作を生じて しまう。以上の考えに基づき、自由状態で磁石に

(23)

磁性流体内の中心からの移動距離に対する復帰力

(24)

吸引されうる磁性流体量をあらかじめ求めておき、 同様の磁性液体を封入したものが第6図に示して ある。又、第17図は第6図に示した考えをさら に発展させたものである。即ち、第6図の実施例 に於ては必要扱小阪の磁性流体量と永久磁石外径 よりわずかに大きい磁性流体ケースとのくみあわり せとにより磁石復元力を増するのであり、大きな 効果がでるものではあるが、逆に加速度に対して、 永久磁石の移動量が小さく検出感度を上げる必要 が出でくる。これは第15図に示す磁性流体の磁 極付近1a・1bが、磁石の移動に伴なって押し つぶされ、その中の磁性液体の界面活性剤に起因 する粒子間反発力により反発力が生ずるのである が、意見6回の構造では磁性流体のみかけ比重増大 部分(la.lb)の移動に伴なう圧力の逃げる。 所がなく、プレートで、あるいは10′と磁石で との間で、圧力スプリングとなってしまい、磁石 の移動を強力に抑えるからである。そこで第17 図の様にケース30の内側を、磁石2と磁極片 151 a. 151 bとによる磁石アッセンブリに対して、

同じ長さだけ径をせばめた部分30 c と、径を拡げた部分30 a ・30 b を研修片のそれぞれ外側に設ける方法もある。これにより曲面を形成する見かけ比重増大部分の移動に伴なう磁性液体圧力の逃げ部30 a ・30 b に設けられたことになり、充分な復元力と充分な永久磁石の移動量が得られることになる。又、第17 図に示す磁板片 151 a・

又、第7図の実施例は磁石の軸方向以外への移動を強制的に禁止しているもので、円筒磁石の内側にケースに固定した保持棒21を通し、この棒21の軸上で磁石2が移動可能としてある。又、第8図の実施例は、加速度・出力特性に2段特性即ち小加速度の時は大ゲイン、大加速度の時は小ゲインとなるようにしたものである。即ち、ゴム等の弾性膜22a・22bで磁性流体をシールして、その外側を空気等の気体等、低比重物質で潰たし

た構造である。25g,25gは低比重物質を空気と - した時の遊がし穴である。本実施例においては、 小さな加速度に対しでは比重1.3の磁性流体の中 で比重8.3の磁石が動いてその変位を検出し、大 きな加速皮に対しては磁石と磁性液体とが弾性膜 キャンセルすることもできる。 22 a 又は22 b に打ちかって変位し、その変位を検 出するものである。このようにして微小加速度と 大加速度とを同一の装置で計制できるワイドレン ジの加速度センサとすることができる。

。 こ また第8 図の実施例は上述したように、磁石の 変位検出手段としてMRE (磁気抵抗集子) 40 。を用いたものである。MREは磁界によりその抵抗した。の圧力変化を利用して復元力を構成することも考 。ではその抵抗変化が磁界の方向により変化することでは、圧力変化は依存し、核液体抵抗は温度変化に伴な とを利用してアナログ的磁気検出が可能である。 う 遊性流体の溶媒の粘度変化に依存するため、温 第8図で磁性流体1と磁石2とをガラス又はプラ スチック等の非磁性ケース30に対入し、永久磁 欠点を有する。又、第19図の如く永久磁石2の 石2の婚部付近のケース30外部にMRE 40を設け、※/・ 移動可能な空間と連通穴 6%bとを同心状に形成す ている。このMRB 40は単体で検出回路を構成する ※ こともできるし、第13図のようにブリッジ40a。

40 b として 成することもできるし、更に何えば 第16図のように1対のMRE 40 a と40 b とをそれ ぞれ永久磁石 2 の中心を対称点とする点対称位置 に配置して、永久班石のかたむきに対する影響を

又、19図及びそのBB断面図である第20図 に示す如く、ホルダ·G を円筒状に形成し、その両 端部に穴 411 a ~d ・ 412 a ~ d を設け、達通部 となる円筒状ギャップ部 6 bをホルダ 6 と同心に 付与することで圧力逃げを形成し磁気的復元力以 外の影響を減少せしめることもできる。逆に前記 ※ 皮の影響をうけやすいものとなってしまうという ることにより加工性と小型化も図れる。

さらに他の実施例を第21回に示す。この実施

(27)

(28)

例ではホルダ 6 を用いることなくホルダケース - 1 9 の内質を円筒状に形成しその内径を永久磁石 - ・ (パイパス通路)は円筒ホルダ 6 の内値421 とな 2の外径より大きく、かつ自由状態で永久磁石2 に吸着されうる磁性液体の最大外径より小さく構造 成されている。又、前記ホルダケース19には穴・・・・本発明によれば、磁性液体中に置かれた永久磁 423 a. 423 b が前記ホルダケース1 8 内の円筒穴 と直交じて設けられ、前記ホルダケース19の穴 置への磁気的復帰力とを利用して、比較的簡単な と平行して設けられた穴421と遠通している。

422 a, 422 b, 424 a, 424 b は各々めくら栓であり、 前記穴 423 a,423 b.421には磁性流体1が充満し ている。この様に第1.3.19図の如きホルダ 🦠 8を用いなくてもパイパス通路421を設けること により、磁石移動に伴なう磁性流体の動きをスム ーズになしうる。

さらに、第22図に他の実施例を示す。2ak 😅 円筒状磁石である。 6 は円筒状ホルダで円筒状可 動永久磁石の内径よりもその外径が小さくなって いる。即ち、先の実施例と比較してみると、永久 磁石が円柱でなくて円筒となり、円筒状ホルダ 6 が前記円筒磁石の内周に位置している。従って永

久砒石2aの移動に対して磁性液体の移動遺路 **3.**

□ □【発明の効果】 - □

石が、加速度発生時に受ける慣性力と中心安定位 構造で高感度で加速度検出を行うことができる。 4. 図面の簡単な説明表 ニャー

> 第1図は、本発明の1実施例としての加速度セ ンサの報斯園図、

第2回は、永久磁石の位置検出手段からの信号 を処理する処理回路の1具体例を示す図、

第3間は、位置検出手段として差動トランスを 用いた場合の構成を示す機断面図、

第4図は、第3図の加速度センサのA-A線に おける横断面図、

第5図、第6図、第7図、および第8図は永久 磁石と磁性液体とを封入するケース部分の積々の 変形例を示す図、

第9回は、永久磁石の位置検出手段として磁気 抵抗素子を用いた場合の構成を示す図、

第10回は、本発明の加速度センサの動作原理 を説明する図、

第11図は、磁性流体内におかれた永久磁石の 変位と復元力との関係を示す図、

第12図および第13図は、それぞれ永久破石 の位置検出手及からの信号を処理する処理回路の 他の具体例を示す図、

第14図(a), (b) は、それぞれ磁性液体内。…… におかれた永久磁石からの磁束発生状況を説明す

第15回は、永久磁石の周囲に磁性減体が自然 吸着される状況を説明する図、

第16図は、永久磁石の位置検出手段として磁 気抵抗素子を用いた場合の変形例を示す図、

第17回は、永久磁石と磁性液体とを封入する ケース部分の更に他の変形例を示す図、『『『☆

第18回は、永久磁石に非磁佐カバーを襲着し 77 TO 1 た例を示す図、 2 19

第19図は、円筒ケースに同心円状の圧力逃げ 穴を設けた例を示す図、

第20回は、第19回のB-B級における機断 間図。

第21回は、圧力逃げ穴の他の構成例を示す図、

第22図は、リング状磁石の中心部に圧力逃げ 穴をもったホルダを配した例を示す図、

第23図は、第1図の実施例の詳細図、

一第24図は、第23図のC-C斯園図である。 (符号の説明)

···磁性流体、 2 …永久磁石、

3…コイルポピン、 4a.4b…1次コイル、

5 a · 5 b … 2 次コイル、

6…復元力與整ホルダ、

6 b…圧力逃げ穴、 ?…フロントプレート、

1.0 …エンドプレート、

14…鉄型のケース、

15…1次コイルの騒動回路と2次コイルの出 力検出回路、

19…ホルダケース、21…永久磁石保持棒、

(31)

22 a · 22 b ··· 弹性膜、 4 0 ··· 磁気抵抗素子、

41 a · 41 b …ホール業子、

50…磁気抵抗素子からの出力検出回路、

410 …非磁性体の磁石カパー、

"412"…圧力適け穴。

(32)

Bra Brail 特許出頭人

> 株式会社 日本自動車部品級合研究所 **トヨタ自動車株式会社**

特許出願代理人

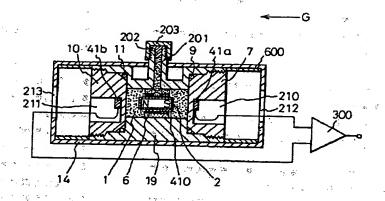
弁理士 青 木

弁理士 石 田 舒

弁理士 平 岩 賢

弁理士 山 口 昭 之

弁理士 四 山 雅 也



第 16 図

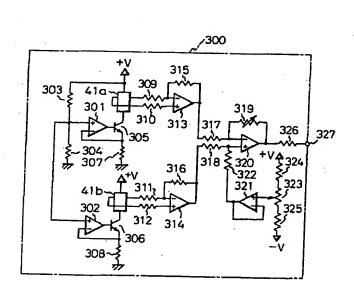
1 · · · 磁性流体

2···永久磁石

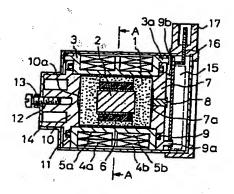
6・・復元力調整ホルタ

19・・・ホルダケース

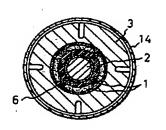
41a,41b・・・ホール素子



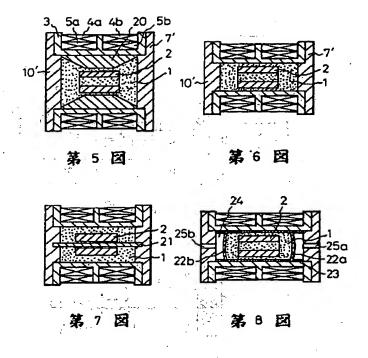
第 2 図

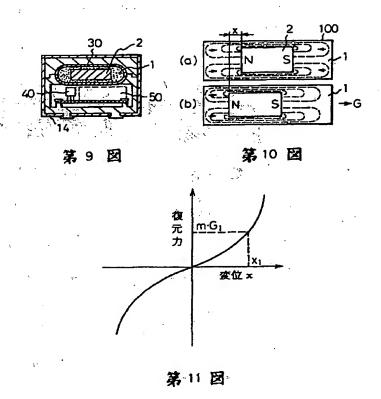


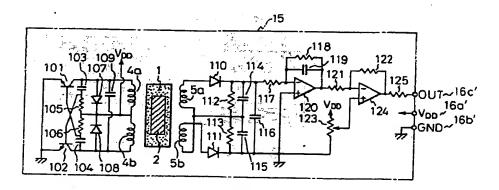
第 3 図

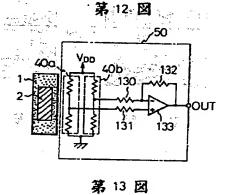


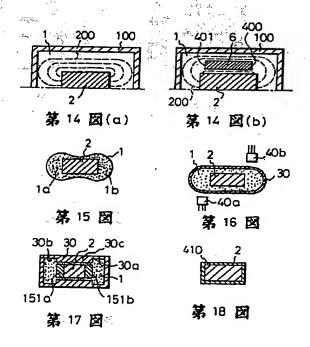
第 4 図

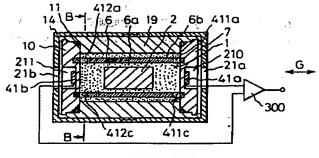




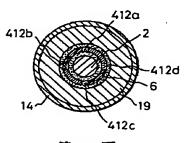




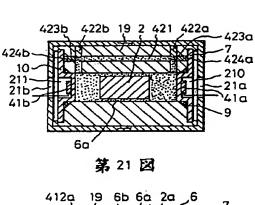


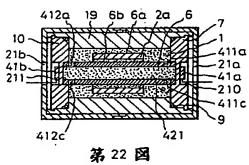


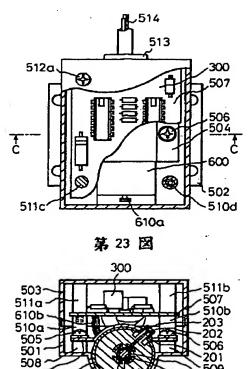
第19 図



第 20 図







第1頁の続き

33

@発 明 者 石 原 稔 久 愛知県西尾市下羽角町岩谷14番地 株式会社日本自動車部 品総合研究所内

②発 明 者 杉 谷 達 夫 愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動車株式会社内 ②発 明 者 井 上 秀 雄 愛知県豊田市トヨタ町1番地 トヨタ自動車株式会社内